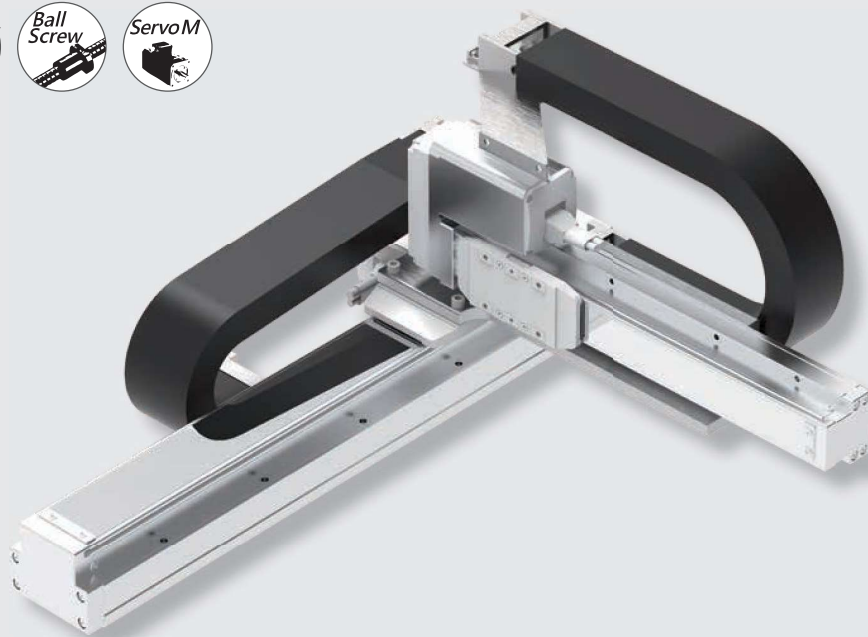


XYCGT320-A

2 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

* 標準連結滑台不提供同動精度

基本仕様

項目	X 軸	Y 軸
軸型式	CGTH8	CGTH5
位置重複精度	±0.01	±0.01
螺桿導程	10	10
最高速度 ※1	350	538
標準行程 (50 間隔)	50~1100	50~400
AC 伺服馬達容量	42 □ (48V)	42 □ (48V)
使用環境	0~40°C, 85% RH 以下	mm/s

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

最大可搬重量

Y 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400
Y 軸荷重	5.5							

* 限定水平安裝。

通用規格

項目	TSC400 控制器規格
驅動方式	步進馬達閉迴路式
控制方式	點對點控制、連結路徑控制
補償功能	3D 直線補償、3D 圓弧補償
位置輸入方式	移動教點、座標輸入教點
教導操作方式	專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯
顯示畫面	語系：中文、英文、日文 單位：mm
程式數量	100 組 (1~100)
點記憶容量	10 萬點
簡易步序控制	100 組, 1000(步 / 組)
外部連接埠	IO：16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) LAN：Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) COM：RS-232C (可供週邊系統連結) USB：韌體更新 / 程式備份
電源	AC 100~240, 5A

型號表示方式

XYCGT320 - A 1 - 300 - 300 - 03 - C - 0001

本體型號

特注式樣

■ 連結方式

A 懸臂型

■ 組合方向

1
2
3
4

■ X軸行程

50~1100mm
50間隔

■ Y軸行程

50~400mm
50間隔

■ 線長

01 1m
03 3m
05 5m
10 10m

■ 出貨方式

C 連結出貨
K 單軸出貨

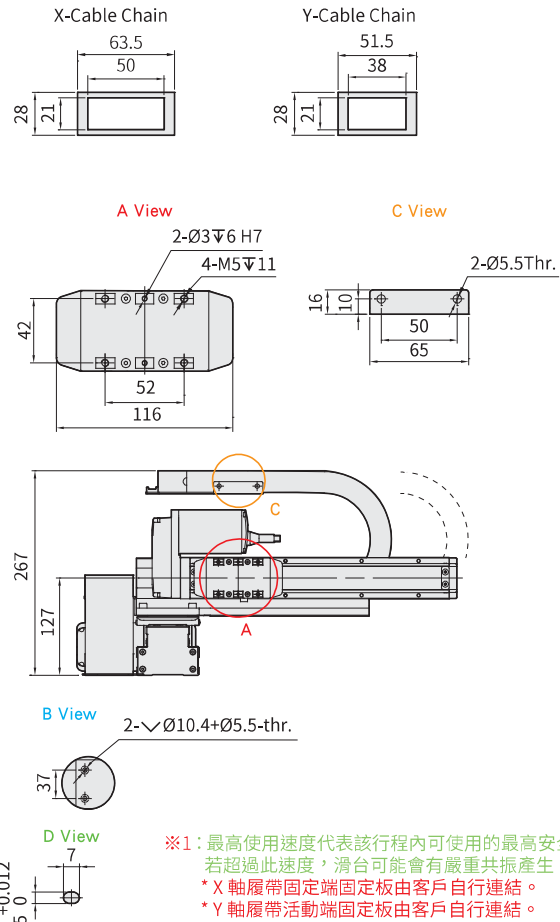
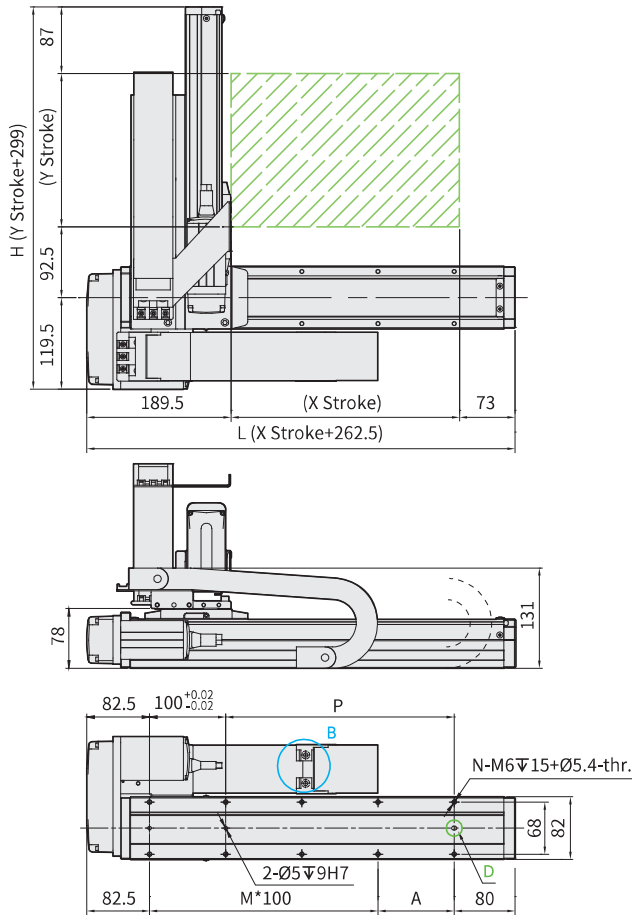
XYCGT320-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

A1



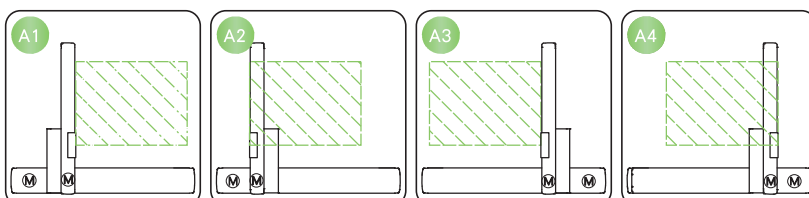
• CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 •



X 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	100	1050	1100
L	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5	1162.5	1212.5	1262.5	1312.5	1362.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
P	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度 ※1	350																		300	250	200	150

Y 軸行程	50	100	150	200	250	300
H	349	399	449	499	549	599
最高使用速度	500					

連結方向



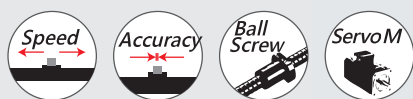
對應控制器

控制器外觀	型號	詳細參閱
	TSC400	P.39

XYCGT321-A

3 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

* 標準連結滑台不提供同動精度

基本仕様

項目	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸型式	CGTH8	CGTH5	CGTH4
位置重複精度	±0.01	±0.01	±0.01
螺桿導程	10	10	6
最高速度 ※1	350	538	314
標準行程 (50 間隔)	50~1100	50~300	50~100
AC 伺服馬達容量	42 □ (48V)	42 □ (48V)	35 □ + 煞車 (48V)
使用環境	0~40° C, 85% RH 以下		

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

最大可搬重量

Z 軸 \ Y 軸	50	100	150	200	250	300
50	5					
100						

* 限定水平安裝。

通用規格

項目	TSC400 控制器規格
驅動方式	步進馬達閉迴路式
控制方式	點對點控制、連結路徑控制
補償功能	3D 直線補償、3D 圓弧補償
位置輸入方式	移動教點、座標輸入教點
教導操作方式	專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯
顯示畫面	語系：中文、英文、日文 單位：mm
程式數量	100 組 (1~100)
點記憶容量	10 萬點
簡易步序控制	100 組, 1000(步 / 組)
外部連接埠	IO：16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) LAN：Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) COM：RS-232C (可供週邊系統連結) USB：韌體更新 / 程式備份
電源	AC 100~240, 5A

型號表示方式

XYCGT321-A 1 - 300 - 300 - 100 - 03 - C - 0001

本體型號

特注式樣

■ 連結方式	■ 組合方向	■ X軸行程	■ Y軸行程	■ Z軸行程	■ 線長	■ 出貨方式
A 懸臂型	1 2 3 4	50~1100mm 50間隔	50~300mm 50間隔	50~100mm 50間隔	01 1m 03 3m 05 5m 10 10m	C 連結出貨 K 單軸出貨

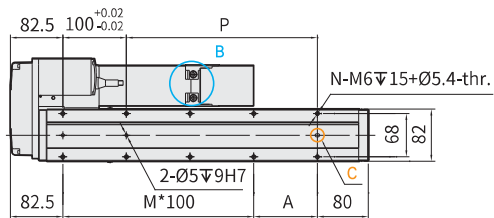
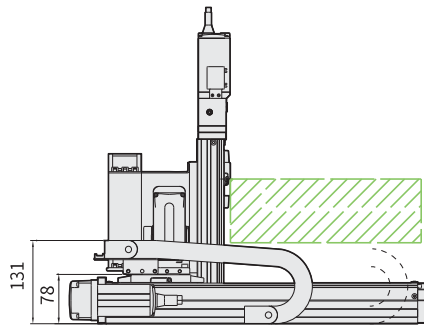
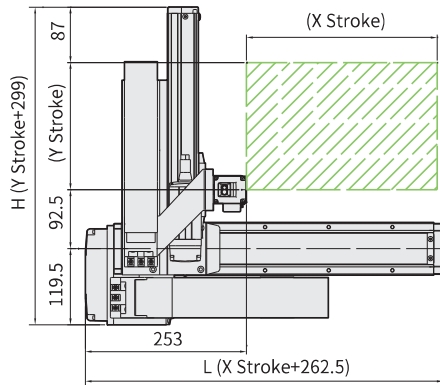
XYCGT321-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

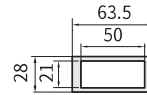
A1



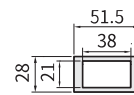
CAD圖面可至www.toyorobot.com下載



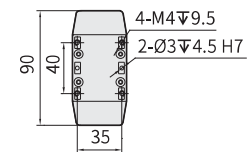
X-Cable Chain



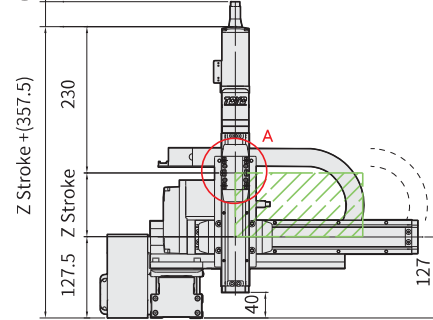
Y-Cable Chain



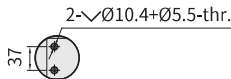
A View



(空間保持至少100以上)



B View



C View

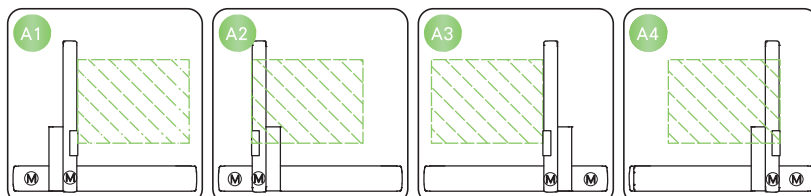


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。

X 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	100	1050	1100
L	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5	1012.5	1062.5	1112.5	1162.5	1212.5	1262.5	1312.5	1362.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
P	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度 ※1	1000																		300	250	200	150

Y 軸行程	50	100	150	200	250	300
H	349	399	449	499	549	599
最高使用速度	500					

連結方向



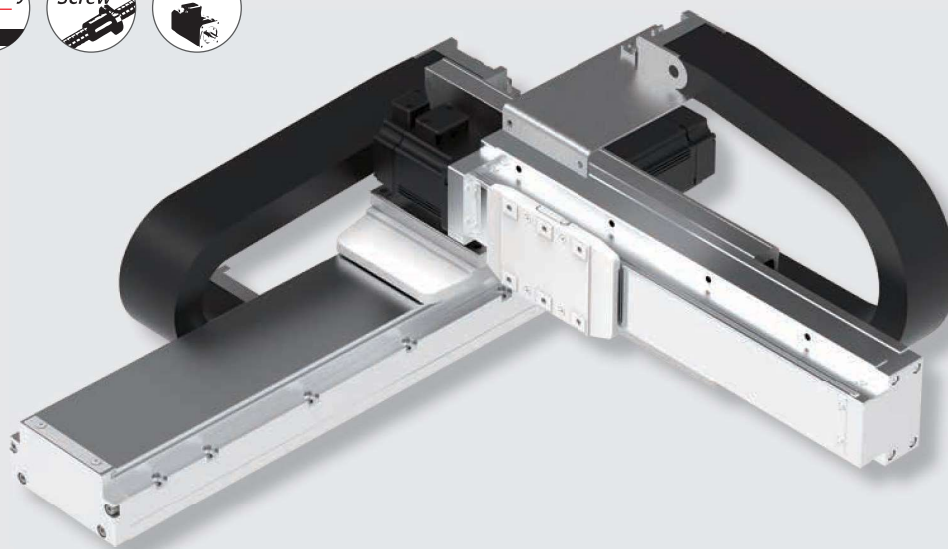
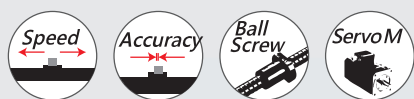
對應控制器

控制器外觀	型號	詳細參閱
	TSC400	P.39

XYSGT430-A

2 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

* 標準連結滑台不提供同動精度

基本仕様

項目	X 軸	Y 軸
軸型式	SGTH12	SGTH8
位置重複精度	±0.005	±0.005
螺桿導程	20	20
最高速度 ※1	1000	1000
標準行程 (50 間隔)	50~1250	50~500
AC 伺服馬達容量	400W	200W
使用環境	0~40° C, 85% RH 以下	mm/s

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

最大可搬重量

Y 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Y 軸荷重	12									

* 限定水平安裝。

通用規格

項目	TSC400 控制器規格
驅動方式	伺服馬達
控制方式	點對點控制、連結路徑控制
補償功能	3D 直線補償、3D 圓弧補償
位置輸入方式	移動教點、座標輸入教點
教導操作方式	專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點 專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯
顯示畫面	語系：中文、英文、日文 單位：mm
程式數量	100 組 (1~100)
點記憶容量	10 萬點
簡易步序控制	100 組, 1000(步 / 組)
外部連接埠	IO：16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用) LAN：Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊) COM：RS-232C (可供週邊系統連結) USB：韌體更新 / 程式備份
電源	AC220~240V, 15A

型號表示方式

XYSGT430 - A 1 - 300 - 300 - 03 - C - 0001

本體型號

特注式樣

連結方式

A 懸臂型

組合方向

1
2
3
4

X軸行程

50~1250mm
50間隔

Y軸行程

50~500mm
50間隔

線長

01 1m
03 3m
05 5m
10 10m

出貨方式

C 連結出貨
K 單軸出貨

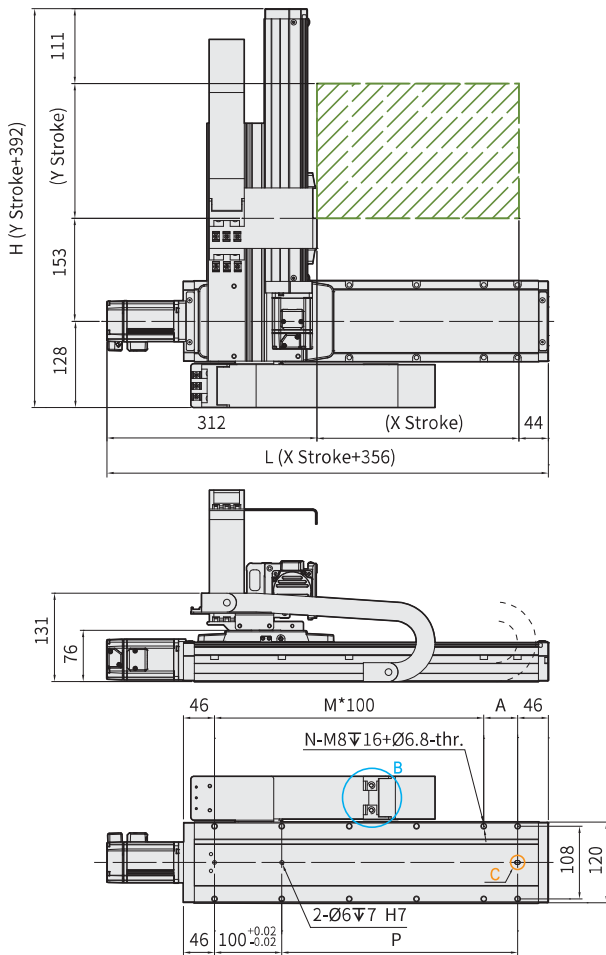
XYSGT430-A1 尺寸圖

單位 Unit : mm

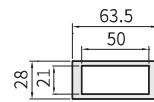
A1



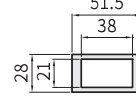
● CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 ●



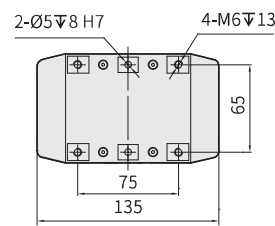
X-Cable Chain



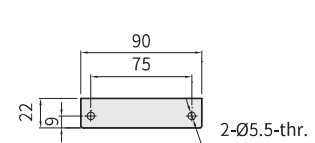
Y-Cable Chain



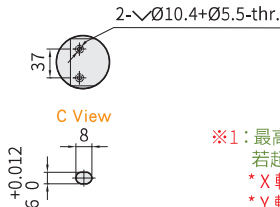
A View



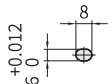
D View



B View



C View

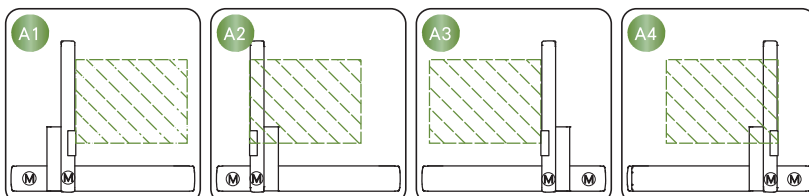


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
 * X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。
 * Y 軸履帶活動端固定板由客戶自行連結。

X 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
L	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
最高使用速度 ※1	1000																	900	800	700	667	663	600	533	500	467

Y 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450
H	442	492	542	592	642	692	742	792	842
最高使用速度	1000								

連結方向



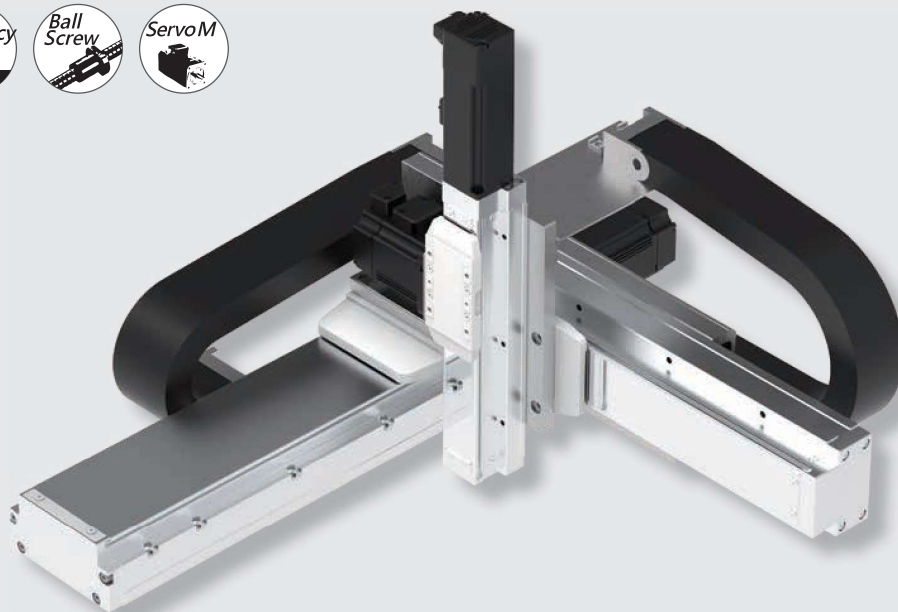
對應控制器

控制器外觀	型號	詳細參閱
	TSC400	P.39

XYSGT432-A

3 軸

螺桿驅動



此圖僅供參考，出貨規格詳見尺寸圖面

* 標準連結滑台不提供同動精度

基本仕様

項目	X 軸	Y 軸	Z 軸
軸型式	SGTH12	SGTH8	SGTH5
位置重複精度	±0.005	±0.005	±0.005
螺桿導程	20	20	5
最高速度 ※1	1000	1000	250
標準行程 (50 間隔)	50~1250	50~450	50~100
AC 伺服馬達容量	400W	200W	100W+ 煞車
使用環境	0~40° C, 85% RH 以下		

※1：最高速度 (mm/s) 是以伺服馬達最高轉速 3000rpm/min 為基準。

最大可搬重量

Z 軸 \ Y 軸	50	100	150	200	250	300	350	400	450
50	10								
100									

* 限定水平安裝。

型號表示方式

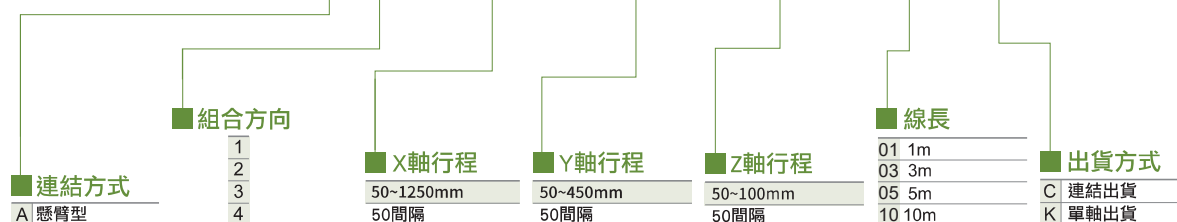
通用規格

項目	TSC400 控制器規格
驅動方式	伺服馬達
控制方式	點對點控制、連結路徑控制
補償功能	3D 直線補償、3D 圓弧補償
位置輸入方式	移動教點、座標輸入教點
教導操作方式	專用 UI(PC)：使用專用 UI 可進行 2D CAD 路徑轉檔可匯入圖片檔進行描點
	專用 APP(PAD)：可進行教點工作及簡易程式編輯
顯示畫面	語系：中文、英文、日文
單位	mm
程式數量	100 組 (1~100)
點記憶容量	10 萬點
簡易步序控制	100 組, 1000(步 / 組)
外部連接埠	IO 16 IN / 16 OUT (NPN/PNP 共用)
	LAN Ethernet 供 UI 使用 (透過 HUB, 可對外連接其他週邊)
	COM RS-232C(可供週邊系統連結)
	USB 韌體更新 / 程式備份
電源	AC220-240V, 15A

XYSGT432-A 1 - 500 - 300 - 100 - 03 - C - 0001

本體型號

特注式樣



XYSGT432-A1 尺寸圖

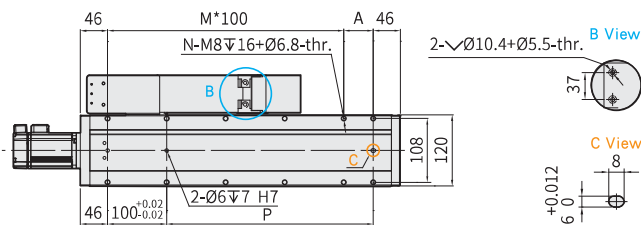
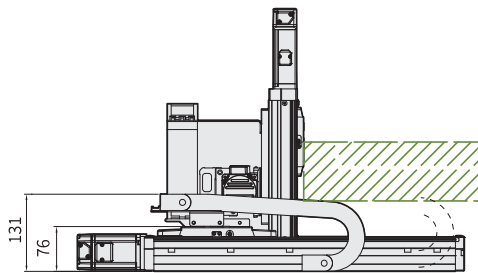
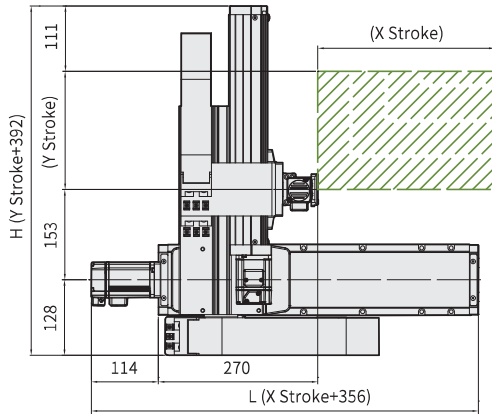
單位 Unit : mm

A1

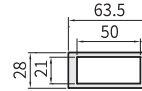
2D CAD

3D CAD

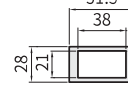
● CAD圖面可至www.toyorobot.com下載 ●



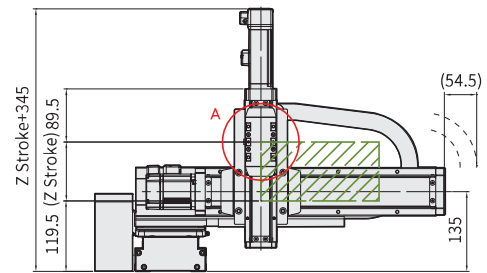
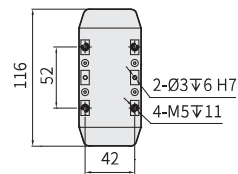
X-Cable Chain



Y-Cable Chain



A View

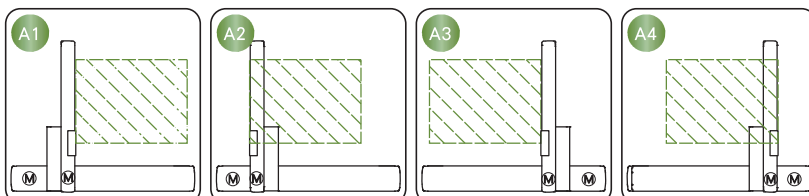


※1：最高使用速度代表該行程內可使用的最高安全速度，若超過此速度，滑台可能有嚴重共振產生。
* X 軸履帶固定端固定板由客戶自行連結。

X 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156	1206	1256	1306	1356	1406	1456	1506	1556	1606
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
最高使用速度 ※1	1000																	900	800	700	667	663	600	533	467

Y 軸行程	50	100	150	200	250	300	350	400	450
H	442	492	542	592	642	692	742	792	842
最高使用速度	1000								

連結方向



對應控制器

控制器外觀	型號	詳細參閱
	TSC400	P.39